

(51)Int.Cl. ⁵	識別記号	庁内整理番号	F I	技術表示箇所
B 2 3 K 9/12	3 3 1 M	7920-4E		
9/127	5 0 3 C	7920-4E		
	5 0 6 B	7920-4E		

審査請求 未請求 請求項の数 7 (全 5 頁)

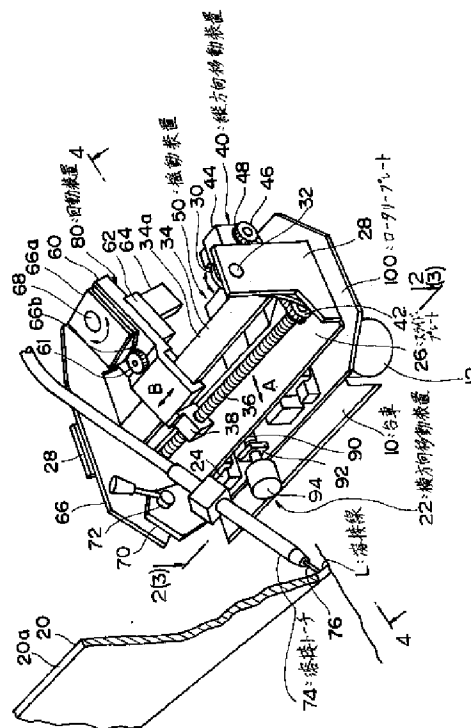
(21)出願番号	実願平4-66399	(71)出願人	000004215 株式会社日本製鋼所 東京都千代田区有楽町一丁目 1 番 2 号
(22)出願日	平成 4 年(1992) 8 月28日	(72)考案者	高下 健二 広島県広島市船越南 1 丁目 6 番 1 号 株式 会社日本製鋼所内
		(74)代理人	弁理士 宮内 利行

(54)【考案の名称】 自動溶接装置

(57)【要約】

【目的】 昇目内溶接などの内側角隅部を有する被溶接物を円滑に溶接する。

【構成】 台車 10 上に、回転可能なロータリープレート 100 を設け、これの上に、溶接トーチ 74 と、これを溶接線 L と直交する面内で揺動させる揺動装置 50 と、溶接トーチ 74 を溶接線 L を含む垂直面と直交する水平面内で溶接線 L と直交する横方向に移動させる横方向移動装置 22 と、溶接トーチ 74 を溶接線 L に沿って縦方向に移動させる縦方向移動装置 40 と、溶接トーチ 74 をほぼ溶接線 L に沿って縦方向に揺動させる回動装置 80 と、を設ける。溶接トーチ 74 が溶接線と直交する方向に所定距離以上移動したことを検知するセンサ 111、113 を設けるとよい。



【実用新案登録請求の範囲】

【請求項1】 台車（10）と、これを走行させる駆動装置（14、16）と、台車（10）上に回転可能に配置されたロータリープレート（100）と、これを回転させる回転装置（105、104）と、ロータリープレート（100）上に移動可能に配置されるスライドプレート（26）と、スライドプレート（26）上に移動可能に配置された溶接トーチ（74）と、スライドプレート（26）上に設けられ溶接トーチ（74）を溶接線（L）に直交する面で揺動させる揺動装置（50）と、ロータリープレート（100）上に設けられた横方向移動装置（22）と、スライドプレート（26）上に設けられ溶接トーチ（74）を溶接線（L）に平行な縦方向に移動させることが可能な縦方向移動装置（40）と、縦方向移動装置（40）上に設けられ溶接トーチ（74）をほぼ溶接線（L）に沿って移動させることが可能な回転装置（80）と、を有しており、上記横方向移動装置（22）は、スライドプレート（26）が、溶接線（L）を含む垂直平面に直交する水平面内において溶接線（L）に直交する方向に移動するように、これを駆動するものとされている自動溶接装置。

【請求項2】 上記台車（10）は、ベース（10a）と、これに取り付けられた4つの車輪（12a、12b、12c、12d）と、を有しており、上記駆動装置（14、16）は、車輪（12a、12b、12c、12d）ごとに設けられるとともに、それぞれ独立して駆動可能とされており、1つの車輪（12a）及びこれに隣り合う車輪（12c）は、これらの軸心同士の成す角が90度となるように配置されている請求項1記載の自動溶接装置。

【請求項3】 上記揺動装置（50）は、上記スライドプレート（26）に固定されたケース（52）と、これに取り付けられ溶接線（L）と平行な軸心の出力軸（51a）を有する減速歯車機構（51、55、57、59）と、これの入力側に連結された揺動用モータ（54）と、上記減速歯車機構の出力軸（51a）に偏心した状態で固定された偏心軸（56）と、これに回転可能にはめ合わされたローラ（53）と、上記スライドプレート（26）上に対向して固定された側板（28）と、これに溶接線（L）と平行な軸心を有するピン（32）をもって揺動可能に支持された揺動板（30）と、これのピン支持側とは反対側の端部に配置され二又部（58）を有する揺動レバー（58）と、を有しており、上記ローラ（53）が上記揺動レバー（58）の二又部（58a）にはめ合わされており、上記溶接トーチ（74）が、上記揺動板（30）と一体的に揺動可能とされている請求項1又は2記載の自動溶接装置。

【請求項4】 上記横方向移動装置（22）は、上記ロータリープレート（100）上に配置され溶接線（L）を含む垂直平面に直交する軸心を有するボールねじ（9

0）と、これにねじ込まれ上記スライドプレート（26）に固定されたボールナット（96）と、ロータリープレート（100）上に固定されボールねじ（90）を回転可能に支持する軸受（92）と、ボールねじ（90）を駆動する横移動用モータ（94）と、から構成されている請求項1、2又は3記載の自動溶接装置。

【請求項5】 上記縦方向移動装置（40）は、上記揺動板（30）に回転可能に支持され溶接線（L）と平行な軸心を有するボールねじ（36）と、これの一端部に固定された第1のプーリ（42）と、揺動板（30）に取り付けられた縦移動用モータ（44）と、これの回転軸に連結された第2のプーリ（46）と、両プーリ（42、46）間に掛け渡されたベルト（48）と、ボールねじ（36）にねじ込まれて移動可能なボールナット（38）と、から構成されており、上記溶接トーチ（74）が、ボールナット（38）と一体的に移動可能とされている請求項1、2、3又は4記載の自動溶接装置。

【請求項6】 上記回転装置（80）は、上記ボールナット（38）に一体的に固定されたスライドブロック（60）と、これに回転可能に支持された歯車（61）と、これを回転させる回転用モータ（64）と、スライドブロック（60）に回転可能に支持されたトーチマウント（66）と、を有しており、トーチマウント（66）の回転部（66a）には歯車部（66b）が形成されており、歯車（61）と歯車部（66b）とがかみ合わされており、上記溶接トーチ（74）が、トーチマウント（66）に取り付けられている請求項1、2、3、4又は5記載の自動溶接装置。

【請求項7】 上記溶接トーチ（74）が溶接線（L）と直交する横方向に所定距離以上ずれたことを検知して信号を出力するセンサ（111、113）が設けられている請求項1、2、3、4、5又は6記載の自動溶接装置。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本考案の自動溶接装置の斜視図である。

【図2】 図1の2-2線に沿う部分断面図である。

【図3】 図1の3-3線に沿う部分断面図であってロータリープレート回転装置部を示す図である。

【図4】 図1の4-4線に沿う断面図である。

【図5】 台車の車輪の取り付け状態を説明する図である。

【図6】 ロータリープレート上に配置される装置を見やすくするために、上部を取り除いて示す図である。

【図7】 揺動装置の断面斜視図である。

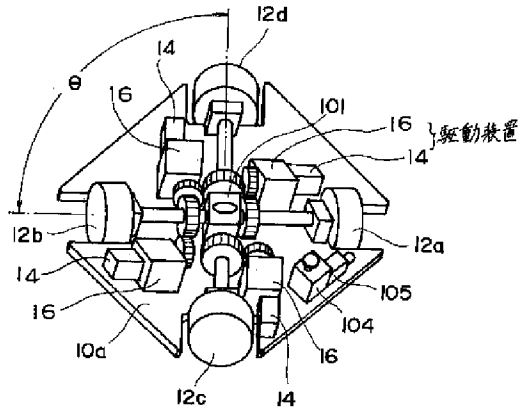
【図8】 溶接の進行状態を説明する図である。

【図9】 溶接トーチの揺動と被溶接物との関係を説明する図である。

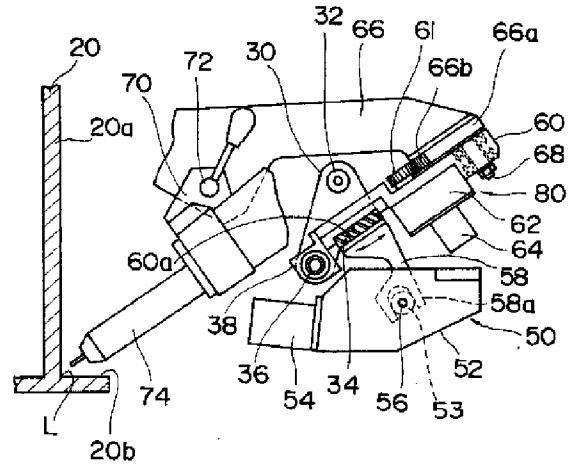
【図10】 溶接トーチの揺動に伴う溶接電流の変化を説明する図である。

【符号の説明】

【図 2】

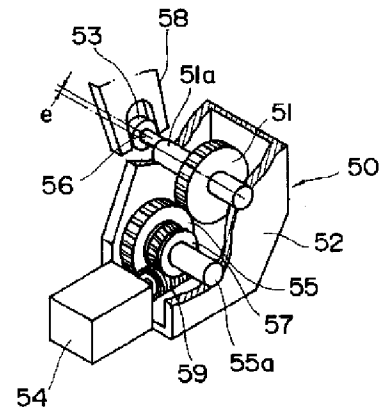
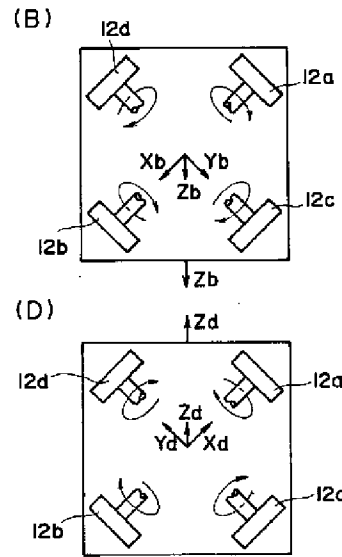
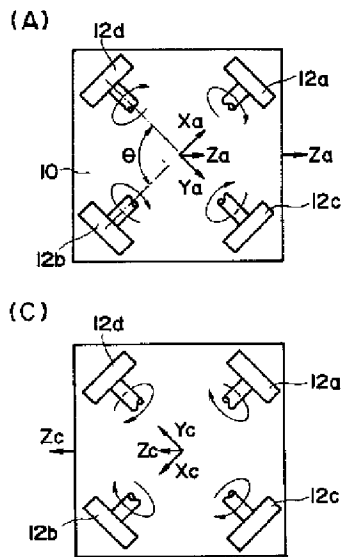


【図 4】



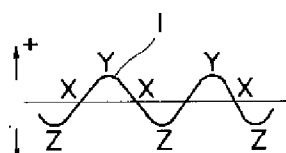
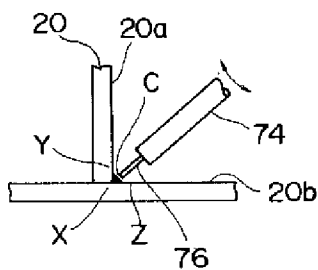
【図 5】

【図 7】

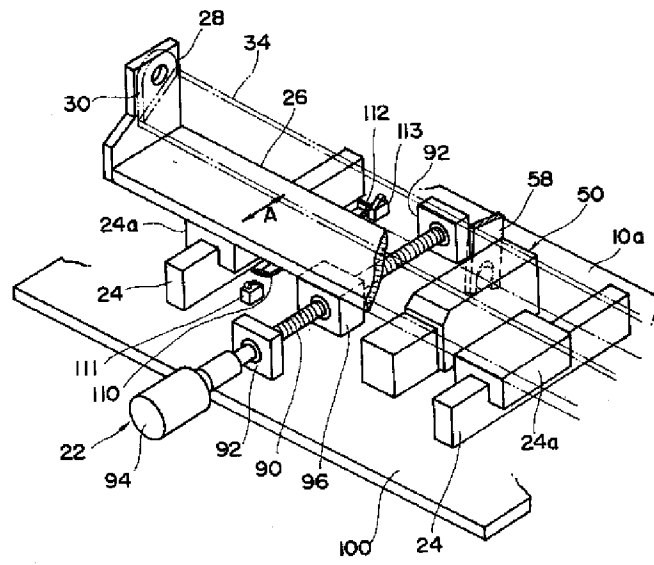


【図 9】

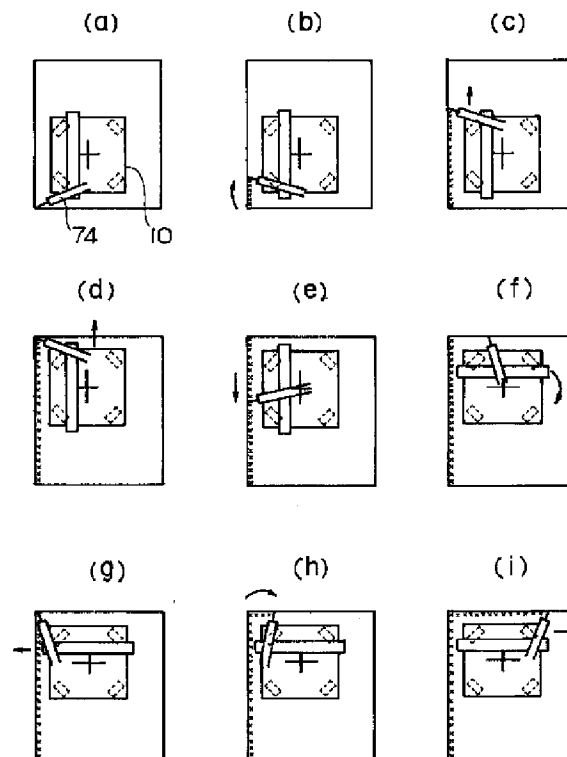
【図 10】



【図 6】



【図 8】



【考案の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】

本考案は、自動溶接装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】

従来の自動溶接装置として特開昭60-148677号公報に示されるようなものがある。これに示される自動溶接装置には、溶接線の直線部分に沿って溶接トーチを平行移動させるフレームに、溶接線と直交する水平方向（横方向）に溶接トーチを移動させる手段と、溶接線と直交する垂直方向に溶接トーチを移動させる手段と、溶接トーチ先端のアーク点を揺動中心として溶接線と直交する垂直面内に溶接トーチを揺動させる手段と、が設けられている。上記のように溶接トーチを揺動させることによって図9に示すように、溶接トーチは被溶接物の一方の壁面20aに最も近づいた位置（他方の壁面20bから最も遠ざかった位置）と、一方の壁面20aから最も遠ざかった位置（他方の壁面20bに最も近づいた位置）との間を繰り返し揺動運動することになる。図10に示すように、このときの溶接電流Iは、溶接トーチが一方の壁面20aに最も近づいたときに正の最大値Yとなり、また溶接トーチが他方の壁面20bに最も近づいたときに負の最大値Zとなる性質がある。すなわち溶接トーチが溶接線を揺動中心として揺動している場合には、溶接電流Iの大きさは正弦波状に変化することになる。したがって溶接電流Iを演算処理して、正の最大値Yと負の最大値Zとが等しい絶対値となるように溶接トーチの位置を制御することにより、溶接線に沿って自動的に溶接を行うことができる。

【0003】

【考案が解決しようとする課題】

しかしながら、上記特開昭60-148677号公報に示される自動溶接装置には、箱形溶接物の内面を隅肉溶接するような場合に、角部の溶接が困難であるという問題点がある。すなわち、溶接トーチ先端部が角部に届く前に、溶接トーチを支持しているフレームが被溶接物に接触した状態になり、溶接トーチ先端部

を角部に位置させることができないことになる。これを解決するため、溶接トーチが角部に届くように、溶接トーチ又はこれの取付部材を折り曲げ形状にすることが考えられるが、こうすることによって、1つの角部は溶接することができるものの、次の角部においては、折り曲げ分に相当する長さだけ溶接できない部分が残ることになる。また、上記のような従来の自動溶接装置には、フレームの長さ以上の範囲にわたって溶接を行うことができないという別の問題点もある。

本考案は、上記のような課題を解決することを目的としている。

【0004】

【課題を解決するための手段】

本考案は、任意の方向に移動可能な台車上に回転可能なロータリープレートを設置し、これに溶接トーチを配置し、溶接トーチが台車上で回転可能、かつ溶接線に沿って移動可能な構成とすることにより上記課題を解決する。すなわち本考案の自動溶接装置は、台車（10）と、これを走行させる駆動装置（14、16）と、台車（10）上に回転可能に配置されたロータリープレート（100）と、これを回転させる回転装置（105、104）と、ロータリープレート（100）上に移動可能に配置されたスライドプレート（26）と、スライドプレート（26）上に移動可能に配置された溶接トーチ（74）と、スライドプレート（26）上に設けられ溶接トーチ（74）を溶接線（L）に直交する面内で揺動させる揺動装置（50）と、ロータリープレート（100）上に設けられた横方向移動装置（22）と、スライドプレート（26）上に設けられ溶接トーチ（74）を溶接線（L）に平行な縦方向に移動させることが可能な縦方向移動装置（40）と、縦方向移動装置（40）上に設けられ溶接トーチ（74）をほぼ溶接線（L）に沿って移動させることが可能な回動装置（80）と、を有しており、上記横方向移動装置（22）は、スライドプレート（26）が、溶接線（L）を含む垂直平面に直交する水平面内において溶接線（L）に直交する方向に移動するように、これを駆動するものとされている。

なお、上記台車（10）は、ベース（10a）と、これに取り付けられた4つの車輪（12a、12b、12c、12d）と、を有しており、上記駆動装置（14、16）は、車輪（12a、12b、12c、12d）ごとに設けられると

ともに、それぞれ独立して駆動可能とされており、1つの車輪（12a）及びこれに隣り合う車輪（12c）は、これらの軸心同士の成す角が90度となるように配置されているとよい。また、上記揺動装置（50）は、上記スライドプレート（26）に固定されたケース（52）と、これに取り付けられ溶接線（L）と平行な軸心の出力軸（51a）を有する減速歯車機構（51、55、57、59）と、これの入力側に連結された揺動用モータ54と、上記減速歯車機構の出力軸（51a）に偏心した状態で固定された偏心軸（56）と、これに回転可能にはめ合わされたローラ（53）と、上記スライドプレート（26）上に対向して固定された側板（28）と、これに溶接線（L）と平行な軸心を有するピン（32）をもって揺動可能に支持された揺動板（30）と、このピン支持側とは反対側の端部に配置され二又部（58a）を有する揺動レバー（58）と、を有しており、上記ローラ（53）が上記揺動レバー（58）の二又部（58a）にはめ合わされており、上記溶接トーチ（74）が、上記揺動板（30）と一体的に揺動可能とされているとよい。さらに、上記横方向移動装置（22）は、上記ロータリープレート（100）上に配置され溶接線（L）を含む垂直平面に直交する軸心を有するボールねじ（90）と、これにねじ込まれ上記スライドプレート（26）に固定されたボールナット（96）と、ロータリープレート（100）上に固定されボールねじ（90）を回転可能に支持する軸受（92）と、ボールねじ（90）を駆動する横移動用モータ（94）と、から構成するとよい。なお、上記縦方向移動装置（40）は、上記揺動板（30）に回転可能に支持され溶接線（L）と平行な軸心を有するボールねじ（36）と、この一端部に固定された第1のプーリ（42）と、揺動板（30）に取り付けられた縦移動用モータ（44）と、この回転軸に連結された第2のプーリ（46）と、両プーリ（42、46）間に掛け渡されたベルト（48）と、ボールねじ（36）にねじ込まれて移動可能なボールナット（38）と、から構成されており、上記溶接トーチ（74）が、ボールナット（38）と一体的に移動可能とされているとよい。また、上記回動装置（80）は、上記ボールナット（38）に一体的に固定されたスライドブロック（60）と、これに回転可能に支持された歯車（61）と、これを回動させる回動用モータ（64）と、スライドブロック（60）に回転可能

に支持されたトーチマウント（６６）と、を有しており、トーチマウント（６６）の回動部（６６ａ）には歯車部（６６ｂ）が形成されており、歯車（６１）と歯車部（６６ｂ）とがかみ合わされており、上記溶接トーチ（７４）が、トーチマウント（６６）に取り付けられるようにするとよい。さらに、上記溶接トーチ（７４）が溶接線（Ｌ）と直交する横方向に所定距離以上ずれたことを検知して信号を出力するセンサ（１１１、１１３）が設けられるようにするとよい。

【０００５】

【作用】

台車上の回動装置を駆動することにより、溶接トーチを、たとえば最も台車後端側に回動した位置に位置させる。また縦方向移動装置を駆動することにより、回動装置を、たとえば最も台車後方に移動した位置に位置させる。これにより溶接トーチは、たとえば台車後端部から最も後方に突き出た後方位置に位置されたことになる。この状態で溶接トーチが溶接部のたとえば後端側の角隅部に対面するように、台車を位置決めする。横方向移動装置を駆動して溶接トーチを溶接線上に位置させ、揺動装置を駆動して溶接トーチを溶接線直交方向に揺動させながら溶接を開始する。溶接点が前方（縦方向）に移動していくように、たとえば最初に回動装置を回動させることにより、溶接トーチ先端部が台車後端側から台車前端側に向かって円弧を描くように溶接トーチを移動させながら溶接する。回動による溶接トーチの溶接線に直交する方向の位置ずれは、横方向移動装置によって修正される。回動装置によって溶接トーチが制限いっぱいまで前方に移動すると、回動装置による溶接トーチの移動が終る。引き続いて、たとえば縦方向移動装置を駆動することによって、回動装置といっしょに溶接トーチを台車前端側に向かって移動させながら溶接を行う。縦方向移動装置による移動制限まで溶接トーチが移動すると、縦方向移動装置による溶接トーチの縦方向の移動が終る。この状態で溶接トーチは、台車前端部から最も前方に突き出た前方位置に位置している。引き続いて、たとえば台車を前進方向に移動させながら溶接を行う。溶接トーチが溶接部のたとえば前端側の角隅部に対面する位置まで移動することにより台車後方の角隅部から台車前方の角隅部までの１辺の溶接ができる。これにより升目内溶接のような内側に角隅部がある溶接部であっても、台車が溶接の邪魔

になるようなことがなく、角隅部から次の角隅部まで円滑に溶接することができる。

また、1辺の溶接が終了した後、いったん溶接トーチを台車の中央まで戻して、台車上のすべての装置をたとえば90度回転させ（このとき、台車の方向を変える必要はない）、溶接トーチを再び溶接終了時の位置まで戻して、溶接を再開することにより、最初の1辺に直交する辺の溶接を行うことができる。同様な動作を繰り返すことにより、升目などの全周溶接を支障なく行うことができる。

【0006】

【実施例】

図1～4、6及び7に本考案の実施例を示す。台車10には、ベース10aが設けられており、これに4つの車輪12a、12b、12c、及び12d（図2参照、なお、これらを特に区別しない場合は、符号12で表す）がそれぞれ取り付けられている。台車10のベース10a上には、車輪12と同数（実施例の場合4つ）の走行用モータ14及び減速機16がそれぞれ取り付けられている。車輪12a、12b、12c、及び12dは、隣接するもの同士の軸線の成す角度が90度となるように配置されている。走行用モータ14は減速機16の入力側にそれぞれ連結されている。減速機16の出力側は、ギヤ機構及び後述の軸受101を介して車輪12a、12b、12c、及び12dにそれぞれ連結されている。走行用モータ14、減速機16などによって駆動装置が構成されている。駆動装置の走行用モータ14を駆動することにより、減速機16を介して車輪12をそれぞれ独立して回転させることが可能である。これにより、それぞれの車輪回転速度を異なるものとする、すなわち、台車10を所望の方向に走行させることができるようになっている。図3において、ベース10a上には、軸受101が設けられている。軸受101によって軸102が回転可能に支持されている。軸102には、スプロケット103及びロータリープレート100がそれぞれ取り付けられている。上述のように、軸受101は、車輪12a、12b、12c、及び12dの軸受を兼ねている。ベース10a上には、回転用モータ105及び減速機104がそれぞれ取り付けられている。回転用モータ105の軸は、減速機104の入力軸に連結されている。減速機104の出力軸には、スプロ

ケット106が取り付けられている。スプロケット103及び106には、チェーン107が掛け渡されている。回転用モータ105、減速機104などによって回転装置が構成されている。回転装置の回転用モータ105を回転させることにより、減速機104、スプロケット106、チェーン107、及びスプロケット103を介してロータリプレート100を回転可能である。回転用モータ105には、ロータリーエンコーダ120が連結されている。ロータリーエンコーダ120は、回転用モータ105の回転角度を検知して、これに対応する大きさの信号を図示していない制御装置に出力可能である。図6中、ロータリプレート100上には、後述する横方向移動装置22、及び2個のリニヤベアリング24がそれぞれ取り付けられている。これらの図中上方には、スライドプレート26が配置されている。リニヤベアリング24の図中上部側の可動部材24aは、これの図中上面がスライドプレート26の図中下面に固定されている。スライドプレート26は、リニヤベアリング24によって、図中矢印Aで示す横方向（図1参照、溶接線Lに直交する水平方向）に移動可能に支持されている。横方向移動装置22は、ボールねじ90、これを回転可能に支持する2つの軸受92、ボールねじ90にかみ合うボールナット96、ボールねじ90に連結された横移動用モータ94などから構成されている。ボールナット96は、これの図中上面がスライドプレート26の図中下面に固定されている。横方向移動装置22の横移動用モータ94を駆動することにより、ボールねじ90を回転させ、これにかみ合っているボールナット96を横方向に移動させることが可能である。これによりボールナット96と一体のスライドプレート26を横方向に移動させるようになっている。横方向移動装置22のスライドプレート26には、第1作動片110及び第2作動片112がそれぞれ取り付けられている。ロータリプレート100には、第1リミットスイッチ（センサ）111及び第2リミットスイッチ（センサ）113がそれぞれ取り付けられている。第1作動片110と第1リミットスイッチ111、及び第2作動片112と第2リミットスイッチ113によって移動限界検知装置が構成されている。移動限界検知装置は、スライドプレート26が溶接線Lと直交する横方向に所定の距離以上離れたり、所定の距離以上近づいたことを検知して図示していない制御装置に信号を出力可能である。これにより、

台車１０の進行方向を修正させて、後述する溶接トーチ７４の先端部が溶接線Ｌに対して所定の範囲に維持されるようにすることが可能である。

図１において、スライドプレート２６の長手方向の両端部には、側板２８がそれぞれ対向して固定されている。側板２８の対向する内面側には揺動板３０が配置されている。側板２８にはピン３２がそれぞれ固定されている。ピン３２は、これの軸心を回動中心として揺動板３０をそれぞれ揺動可能に支持している。後述する揺動装置５０（図７参照）の揺動用モータ５４を駆動することにより、偏心軸５６が歯車５１の軸５１ａの軸心を中心として偏心回転するようになっており、これにより揺動レバー５８を揺動させるようになっている。すなわち、図４において、揺動レバー５８、後述するスライドレール３４と一体の揺動板３０などが、ピン３２の軸心を揺動中心として揺動するようになっている。

図１において、揺動板３０の対向する内面側には、長方形平板状のスライドレール３４が配置されている。スライドレール３４は、このレール面３４ａが、台車１０のベース１０ａ面及びロータリプレート１００面に対してそれぞれ平行ではなく、ベース１０ａ面及びロータリプレート１００面に対してそれぞれ所定の角度傾けた状態で配置されている（図４参照）。スライドレール３４の長手方向の端部は、揺動板３０にそれぞれ固定されている。またボールねじ３６が、揺動板３０によって回転可能に支持されている。ボールねじ３６には、ボールナット３８がかみ合わされるとともに、プーリ４２が固定されている。ボールナット３８には、スライドブロック６０が固定されている。スライドブロック６０の図４中、左端寄りの下側の凹面部６０ａは、スライドレール３４に移動可能にはめ合わされている。図１中、揺動板３０上には縦移動用モータ４４が取り付けられている。この軸にはプーリ４６が固定されている。プーリ４２及び４６間には、ベルト４８が掛け渡されている。縦移動用モータ４４、プーリ４６、ベルト４８、プーリ４２、ボールねじ３６、ボールナット３８などによって縦方向移動装置４０が構成されている。縦方向移動装置の縦移動用モータ４４を駆動することにより、プーリ４６、ベルト４８及びプーリ４２を介してボールねじ３６を回転可能である。これによりボールナット３８、これと一体のスライドブロック６０などを図中矢印Ｂで示す縦方向（溶接線Ｌに平行な水平方向）に移動させるよう

になっている。スライドブロック60の図1中、上面には歯車61が回転可能に支持されている。またこれの下面には減速機62及び回動用モータ64が取り付けられている。減速機62の入力側は回動用モータ64に連結されており、またこれの出力側は歯車61に連結されている。スライドブロック60の図1中、上面側にはトーチマウント66が配置されている。この図中、右端部には回動部66aが形成されている。回動部66aには、この図中左端部に歯車部66bが形成されている。回動部66aは、ピン68によってスライドブロック60に回動可能に支持されている。歯車部66bは歯車61にかみ合わされている。トーチマウント66の図中、左端部にはトーチ取付板70がクランプ72によってねじ止めされている。トーチ取付板70には溶接トーチ74が固定されている。クランプ72を緩めることによって、トーチ取付板70のトーチマウント66に対する取付位置を変えることが可能である。溶接トーチ74には溶接ワイヤ76を供給可能である。スライドブロック60、回動用モータ64、減速機62、歯車61、トーチマウント66などによって回動装置80が構成されている。回動装置80の回動用モータ64を駆動することにより、減速機62、歯車61、及び歯車部66bを介してトーチマウント66をピン68を中心として揺動させることが可能である。これにより溶接トーチ74をほぼ溶接線Lに沿った縦方向に前進又は後退させるようになっている。

図4に示すように、スライドレール34の下面には、揺動レバー58が固定されている。揺動レバー58の図中、下端側には二又部58aが形成されており、これにローラ53がはめ合わされている。図7に示すように、ローラ53は、偏心軸56によって回転可能に支持されている。偏心軸56は歯車51の軸51aに偏心量eだけずらせて固定されている。軸51aは、ケース52に回転可能に支持されている。ケース52内には歯車51にかみ合う歯車55が配置されている。歯車55の軸55aは、ケース52に回転可能に支持されている。軸55aには、ウォームホイール57が固定されている。ケース52の図中左端部には揺動用モータ54が取り付けられている。揺動用モータ54にはウォーム59が取り付けられている。ケース52、偏心軸56、歯車51・55、ウォームホイール57、ウォーム59、揺動用モータ54などによって揺動装置50が構成され

ている。すなわち、揺動装置 50 全体は、スライドプレート 26 に取り付けられている。揺動装置 50 の揺動用モータ 54 を駆動することにより、ウォーム 59、ウォームホイール 57、歯車 55 及び歯車 51 を介して偏心軸 56 を歯車 51 の軸心を中心として偏心量 e だけ偏心回転させることが可能である。これにより揺動レバー 58、スライドレール 34、揺動板 30 などと一体の溶接トーチ 74 を溶接線 L と直交する方向に揺動動作させるようになっている。なお、本実施例においては、溶接トーチ 74 の位置などを制御する制御装置は、その説明を省略してある。

【0007】

次にこの実施例の作用を説明する。図 8 (i) に示すような升目溶接を行う場合、まず、溶接装置を台車 10 ごと、たとえば図 8 (a) に示す位置に位置させる。すなわち、縦方向移動装置 40 の縦移動用モータ 44 を駆動してスライドブロック 60 を台車 10 上で図 1 に示す前方位置とは反対側の後方位置に位置させる。また、回動装置 80 の回動用モータ 64 を駆動して溶接トーチ 74 を図 1 中、台車 10 の下方に突き出した位置に位置させる。横方向移動装置 22 の横移動用モータ 94 を駆動して溶接トーチ 74 の溶接ワイヤ 76 先端を溶接線 L 上に位置させる。これにより溶接トーチ 74 は、図 8 (a) に示す位置に位置することになる。この状態で溶接ワイヤ 76 に通電して溶接を開始する。このとき図 9 に示すように、溶接トーチ 74 を被溶接物 20 の垂直壁面 20a と水平壁面 20b との間で揺動動作させたとき、溶接ワイヤ 76 の先端から溶接点までの距離 X 、溶接ワイヤ 76 の先端から垂直壁面 20a までの距離 Y 、溶接ワイヤ 76 の先端から水平壁面 20b までの距離 Z などが揺動に応じて変化する。溶接電流 I は、溶接ワイヤ 76 の先端から垂直壁面 20a までの距離 Y が最小のとき+（プラス）の最大値となり、このとき水平壁面 20b が溶接電流 I に与える影響は、ほとんど無くなる。また溶接電流 I は、溶接ワイヤ 76 の先端から水平壁面 20b までの距離 Z が最小のとき-（マイナス）の最大値となり、このとき垂直壁面 20a が溶接電流 I に与える影響は、ほとんど無くなる。また溶接電流 I は、揺動の中心位置 X において、 ± 0 になる。すなわち、溶接電流 I が図 8 に示すように正弦波状に変化することになる。この原理を利用した、たとえば特開昭 60-14

8677号公報に示されるような制御方法によって、溶接トーチ74を、この溶接ワイヤ76の先端部が溶接線L上を走行しながら自動的に溶接線Lを揺動中心として揺動動作するように制御することができる。すなわち、溶接電流Iと溶接トーチ74の揺動量とを乗算するとともに乗算値を各揺動周期ごとに積分し、上記積分によって得られる積分値の正負から、溶接トーチ74の修正方向を決定し、この修正方向に上記積分値の絶対値に応じた量だけ溶接トーチ74の揺動中心位置を移動させるようにしている。こうすることにより、溶接トーチ74の位置を自動的に制御することができる。まず、図8(a)に示す状態から溶接を開始し、回動装置80の回動用モータ64を駆動することにより、溶接トーチ74は、図示の後退位置から同図(b)に示す前進位置まで先端部が円弧を描くように移動される。後退位置から前進位置までピン68を中心として回動させることによる溶接トーチ74の溶接線Lに直交する方向の位置ずれは、横方向移動装置22によって修正される。回動装置80によって溶接トーチ74が前進限度まで移動されると回動用モータ64が停止され、次に縦方向移動装置40の縦移動用モータ44が駆動される。これにより溶接トーチ74は、同図(c)に示す位置まで移動される。スライドブロック60が前進限度まで駆動されると縦移動用モータ44が停止され、次に台車駆動用の4つの走行用モータ14がそれぞれ駆動され車輪12a、12b、12c、及び12dのそれぞれの回転方向を図5(A)に示すように電氣的に制御する。これにより台車10は溶接線Lに沿ったZa方向に移動される。すなわち、溶接トーチ74は、図8(d)に示す位置まで移動される。こうすることによって、1辺の溶接を自動的に行うことができる。

次に、図8(d)に示す状態から同図(i)に示すような溶接を行うには、溶接トーチ74をいったん同図(e)に示す位置(略中央位置)まで移動させ、回転用モータ105(図3参照)を駆動することによりロータリーブレード100を同図(f)に示すように90度回転させる。次に溶接トーチ74を同図(g)に示す位置に位置させる。このとき、台車10は、この向きを変えないようにしておく。上記と同様にして溶接トーチ前後進用の回動用モータ64、及びスライドブロック移動用の縦移動用モータ44が順次駆動され、溶接トーチ70が図8中右方向に移動される。次に車輪12a、12b、12c、及び12dのそれ

ぞれの回転方向を図5（B）に示すように電氣的に制御する。これにより、台車10は同図（B）中、Zbで示す方向（最初の溶接線と直交する方向）に走行する。このようにして、図8中上下方向の最初の1辺と直交する（図中左右方向の）1辺の溶接が行われる。なお、図8（i）には、2つめの辺の途中まで溶接した状態が示されている。本考案によれば、台車10が一定の方向を向いたままでも、走行方向を360度任意に変更することができる。これを図5に基づいて説明すると、同図（A）の場合、車輪12a及び12bを図中Ya方向に移動するように、それぞれ回転させるとともに、車輪12c及び12dを図中Xaで示す方向に移動するように、それぞれ回転させることにより、台車10をZa方向（図中右方向）に移動させることができる。また、同図（B）の場合、車輪12a及び12bを図中Yb方向に移動するように、それぞれ回転させるとともに、車輪12c及び12dを図中Xb方向に移動するように、それぞれ回転させることにより、台車10をZb方向（図中下方向）に移動させることができる。同様に、同図（C）の場合、車輪12a及び12bを図中Yc方向に移動するように、それぞれ回転させるとともに、車輪12c及び12dを図中Xcで示す方向に移動するように、それぞれ回転させることにより、台車10をZc方向（図中左方向）に移動させることができる。さらに、同図（D）の場合、車輪12a及び12bを図中Yd方向に移動するように、それぞれ回転させるとともに、車輪12c及び12dを図中Xdで示す方向に移動するように、それぞれ回転させることにより、台車10をZd方向（図中上方向）に移動させることができる。

なお、上述の説明においては、車輪12a、12b、12c及び12dをそれぞれ同じ回転速度で駆動するものとしたが、必要に応じてそれぞれの回転速度を変えるようにすることもできる。これにより台車10を360度いずれの方向にも移動させることができる。したがって横方向移動装置22上に設けた限界検出装置からの信号に応じて台車10を溶接線Lに沿って移動させることができる。また、溶接線Lが90度向きを変えた場合であっても、台車10の姿勢を変えることなく溶接することができる。

また、台車10は、これの移動を制限するものがないので、事実上無限の長さにわたって溶接を行うことができる。

【0008】

なお、上記実施例の説明においては、回動装置80、縦方向移動装置40、台車10の順序で駆動されるものとしたが、これに限定されるわけではなく、駆動順序は、必要に応じて適宜決定することができる。

また、上記実施例の説明においては、溶接トーチ74が溶接線Lと直交する方向（溶接線Lから遠ざかる方向及びこれに近づく方向）に所定距離以上ずれたことを検知するセンサとして、第1リミットスイッチ111及び第2リミットスイッチ113をロータリプレート100上に設けるとともに、スライドプレート26に第1作動片110及び第2作動片112を設けて、スライドプレート26が溶接線Lと直交する方向に所定距離以上移動したことを検知するものとしたが、センサは、溶接トーチ74が溶接線Lと直交する方向に所定距離以上移動したことを検出することができればよく、センサを他の場所に設けることもできる。また、センサとしてリミットスイッチ以外のものを使用することもできる。

【0009】

【考案の効果】

以上説明したように、本考案の自動溶接装置によれば、升目内容接などの角隅部があるものでも角隅部から角隅部までの間、及び内周部全周を円滑に溶接することができる。また被溶接物の長手方向の長さがどれほど大きくても、事実上無制限に溶接することができる。また、台車にガイドローラのような案内部材を設ける必要がなく、溶接装置を設置する際の、制約が少なくて済む。

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 実用新案公報(Y2)

(11)実用新案出願公告番号

実公平6-23667

(24) (44)公告日 平成6年(1994)6月22日

(51)Int.Cl.⁵
E 0 5 D 15/10

識別記号 庁内整理番号
7151-2E

F I

技術表示箇所

請求項の数1(全 8 頁)

(21)出願番号 実願昭63-159417
(22)出願日 昭和63年(1988)12月9日
(65)公開番号 実開平2-79785
(43)公開日 平成2年(1990)6月19日

(71)出願人 999999999
日本エルミンサッシ株式会社
東京都千代田区岩本町1丁目11番2号
(72)考案者 木村 政義
東京都千代田区岩本町1丁目11番2号 日
本エルミンサッシ株式会社内
(72)考案者 伊東 富士郎
東京都千代田区岩本町1丁目11番2号 日
本エルミンサッシ株式会社内
(74)代理人 弁理士 藤木 三幸

審査官 木原 裕

(54)【考案の名称】 引違い窓の内障子閉鎖構造

【実用新案登録請求の範囲】

【請求項1】窓枠の上下空所内に配置されたレールにより案内される走行体にアームを軸着し、このアームに支持される内障子が開放時には外障子の引違い位置を走行し、閉鎖時には外障子と同一面となり、かつ、上記内障子の外周面に配置されたスライドバーの移動によって施錠される引違い窓において、内障子戸先側のスライドバーに弾発的に常時突出する揺動片を設け、この揺動片に対向する窓枠に上記揺動片に対向する窓枠に上記揺動片と係止する側縁を設け、内障子を閉鎖することによって内障子の揺動片と窓枠の側縁とを係止する内障子閉鎖構造。

【考案の詳細な説明】

(産業上の利用分野)

この考案は窓閉鎖時に外障子と内障子とが同一面となる

引違い窓に関する。

(従来の技術)

従来、引違い窓において、窓枠の上下の空所内をレールにより案内されて走行する走行体に、アームを軸着し、このアームによって上下支持されている内障子が、開放時には、走行体の移動によって、外障子と同一面になり閉鎖、施錠される引違い窓は知られている、(例えば特許出願公開昭62-236983号)、又、上記閉鎖時内外障子が同一面となる引違い窓の施錠装置では、ハンドルの回転によって、内障子の外周面に配置されたスライドバーを移動させ、スラドバーに固着されたローラー部材を対向する窓枠の受金に係止させて、施錠することも同様に知られている。(例えば、実用新案出願公開昭58-75879号、特許出願公開昭58-86276号)。

(考案が解決しようとする課題)

しかしながら、上記従来の構成にあつては、内障子を開放位置から外障子と同一面になる閉鎖位置に移動させるに当り、内障子を支持しているアームを夫々回動させるようにして内障子を平行移動させなければならず、そのために内障子全体を室外側に押すことになるが、この際内障子の幅が大きいときは内障子の戸尻側と戸先側を同時に押すことが困難で、操作を二人で行ったり、又、風が強いときには、外気風圧が内障子の全面積に作用するので、内障子を閉鎖位置に移動させ、施錠することは一人では操作できないものである。

そこで、この考案は上記従来のものの欠点を改良するものであり、内障子の閉鎖操作を一人でも行えるようにし、しかも、その閉鎖を確実にしようとするものである。

(課題を解決するための手段)

そのために、この考案は、閉鎖時、内外障子が同一面となり、内障子外周面に配置されるスライドバーの移動により施錠される従来の引違い窓において、内障子戸先側のスライドバーに設ける弾発的に揺動する揺動片を設け、この揺動片に対向する窓枠に上記揺動片と係止する側縁を設けてなるものである。

(作用)

上記のように、この考案の内障子の戸先側が構成されているので、内障子を外障子と同一面となる閉鎖位置に移動させるときは、内障子が閉鎖位置にアームの回動によって移動する直前に、内障子の戸先側だけを押し、揺動片の屈曲部の斜面は係止部材の側縁と当接してから、揺動片は係止部材の側縁の縦長斜面をおりながら後方に揺動し、屈曲部の斜面は係止部材の斜面を乗り越える。このとき例えば板バネによって揺動片は外方に弾発的に押されて、係止部材内に停止し、内障子の戸先側は閉鎖位置に停止し、内障子の戸先側は完全に対向する窓枠に係止される。次に内障子の戸尻側を押すだけで、障子は外障子と面一になる閉鎖位置に移動させることができる。以上の操作は、内障子の幅が大きくとも、又面積が大であっても、外部の風圧等に左右されずに総べて片手だけで操作できる、後は戸尻側をおさえて簡単に施錠できる。

(実施例)

この考案を図に示す実施例により詳述する。まず、第1図は内障子、外障子が閉鎖位置で同一面となつて、施錠されているときの内観正面図であつて、(1)は窓枠、(2)は内障子、(3)は外障子で内障子(2)は閉鎖位置で外障子(3)と同一面になつて、施錠されている。(19)は内障子(2)の召合せ框(2b)に固着された従来の施錠装置のハンドルであつて、内障子(2)の外周には前記装置のスライドバー(22)が配置されている。該スライドバー(22)は夫々内障子の隅部において、コーナー接手によって連結されて前記ハンドル(19)の回動によって内障子(2)の戸先側のスライドバー(22c)は上下に移動し、該スライドバ

ーに固着されたローラー部材が対向する窓枠の受金に係止されて施錠される。

内障子(2)は第5図に示すように窓枠(1)の上下の窓枠(1a)、(1d)の夫々の空所(5)内にレール(6)、(7)、(8)、(9)に案内される上下の走行体(10)、(11)に枢着されるアーム(12)、(13)によって上下が支持されて開放時には2点鎖線で示すように外障子(3)の室内側を移行する。

第6図は内障子(2)の戸先側及び対向する窓枠(1)に装備される金具類、及び取付状態を示す斜視図であり施錠金具類のそれぞれの分解図で、第6a図において、(22c)は前記のスライドバーでハンドル(19)の回動によって内障子(2)の戸先側の窓枠(1c)の空所(21)内を摺動する。前記スライドバー(22c)の上下にローラー(24)を軸支したローラー部材(23)が固着されて内障子(2)の閉鎖位置で、ローラー部材(23)が降下して対向して窓枠(1c)に固着された受金(25)の山形の頂部(26)にローラー(24)が係止されて、内障子(2)は室外側に押圧されて施錠される。次に第6b図に示すように前記スライドバー(22c)のほぼ中間に長方形の開口部(38)が穿設されて、第6c図に示す内障子(2)の戸先側の縮り装置が内蔵され、前記開口部(38)から揺動片(29)の屈曲部(32)が突出している。(36)はスライドバー(22c)の内部に固定されている固定部材で引張用コイルバネ(35)によって、スライドバー(22c)の内部に摺動自在な摺動部材(27)と連結されている。

前記摺動部材(27)の下部のU字形溝(28)に窓枠(1c)に向つて屈曲する屈曲部(32)を下部に具えたL形揺動片(29)の頭部(30)が挿入され、ピン(31)によって揺動片(29)は前後に摺動自在に軸支されている。(45)、(46)はほぼ4角形屈曲部(32)の上端部、下端部で、屈曲部(32)の室外に面する面は斜面(33)に形成されている。

第6b図に示すように揺動片(29)の屈曲部(32)は背面に固着された湾曲板バネ(34)によって前記スライドバー(22c)の開口部(38)から常時突出し、又揺動片(29)の平坦な上端部(48)はコイルバネ(35)の引張力によって常時に前記開口部(38)の上縁49に当接し、揺動片(29)の屈曲部(32)の下端部(46)と前記スライドバー(22c)の開口部(38)の下縁(38a)との間隙はスライドバー(22c)が解錠から施錠のために移動する距離よりは長く穿設されている。第6d図は前記揺動片(29)と対向して窓枠(1c)に固着される係止部材(39)の斜視図で、該係止部材は窓枠(1c)に固着される。基板(40)と該基板(40)の室内側の側壁には、内障子(2)が閉鎖時に屈曲面(33)に当接する斜面と同形の縦長の斜面(42)を具えた側縁(41)と、上面が前記基板に向つて昇る昇り斜面(44)を形成した底壁とが、一体に連成されている。

この実施例は上記のとおり構成されるから内障子(2)を外障子(3)と同一面の閉鎖位置に移動させるには、第2図、第7図に示すように、内障子(2)が外障子(3)の引違い位置から閉鎖位置に移動する直前の二点鎖線で示す位

置にきたとき、内障子(2)の戸先側の右縦框(2c)を矢印(c)の方向(第2図)に押すと、内障子(2)を支持する前記アーム13が回動し、戸先側は先行して第8図に示すように戸先側スライドバー(22c)の開口部(38)から突出している揺動片の屈曲部(32)の斜面(33)は、対向する窓枠(1c)に固着されている係止部材(39)の側縁(41)の縦長斜面(42)に当接し、第9図に示すように斜面(33)は斜面(42)を押しつつ、板バネ(34)を縮めて、斜面(42)を昇り遂には第10図に示すように屈曲部(32)は側縁(41)の斜面(42)を乗り越えると、前記板バネ(34)の復元力によって揺動片(29)は係止部材(39)の方向に押され、その屈曲部(32)は側縁(41)の室外側の昇り斜面上に至って停止するから内障子(2)は対向する窓枠(1c)に係止されることとなる。そして、第4図に示すように内障子(2)の召合せ框(2b)を矢印(D)の方向に押せば、アームBは大きく回動し、内障子(2)は第7図に示すように外障子(3)と同一面の閉鎖位置に簡単に移動させることができ、ついで召合せ框(2b)を押さえて、前記ハンドル(19)によって施錠することができる。この考案は窓枠(1c)と戸先側が係止された状態でも施錠、解錠が簡単に行なうことができる。すなわち、第1図に示すように二点鎖線で示すハンドル(19)を矢印(A)の方向に回転させれば、スライドバー(22c)は矢印(F)の方向に移動する。これらのスライドバー(22c)の移動状態を第11～14図について説明する。第11、12図で示すようにローラー部材(23)も逐次矢印(F)の方向に移動して行く、(F)の方向に移動するスライドバー(22c)の開口部(38)の上縁(49)に揺動片(29)の上端(48)が当接されているので揺動片(29)は矢印(F)の方向に押されるが屈曲部(32)の下端(46)の尖端部(46a)は昇り斜面(44)の上部に当接しているので揺動片(29)の下降に伴って板バネ(34)を縮めながら第12図に示すごとく尖端部(46a)は昇り斜面(44)を下って、第13図に示すように昇り斜面(44)から離れて前記屈曲部(32)の上端が前記係止部材(39)の下端部(43)より下にきたとき、板バネ(34)の復元力により押されて、第14図に示すように屈曲部(32)の上端部(45)は係止部材(39)の下端部(43)に移動する。揺動片(32)の作動中ローラー部材(23)は(F)の方向移動しつつ、第14図に示すようにローラー(24)は受金(25)の山形部(26)に達し、内障子(2)は室外側に押されて気密が保たれて施錠されるので前記のごとく内障子(2)と窓枠(1c)との係止状態はこの考案の窓の施錠を全く妨げることはない。

次に上記窓を解錠し、開放するときは、第1図に示すハンドル(19)を矢印A'の方向に回動させれば、スライドバー(22c)は第15図に示すように矢印(G)の方向に移動して第16図に示すようにローラー(24)は山形部(26)から逐次はなれて、第16図に示すように受金から離脱して解錠される、これらの操作中スライドバー(22c)の下部では

揺動片(29)は係止部材(39)に係止されているので(G)の方向に動くことができないがスライドバー(22c)に固定された固定部材(36)はコイルバネ(35)を延ばしつつ、(G)の方向に移動可能で屈曲部(32)の下端(46)とスライドバー(22c)、開口部(38)の下縁の隙間はローラー(24)が受金(25)を離脱するに十分な移動距離以上に穿設されているので、揺動片(29)の屈曲部(32)が係止部材(39)の下端に係止されていても解錠に必要なスライドバー(22c)の移動を妨げることがない。そして、解錠された障子を第4図に示すように矢印(D)と反対方向に召合せ部を手前に引いて矢印(E)の方向に引けば内障子(2)を第2図の二点鎖線で示す位置に移動させて、自由に外障子(3)の引違い位置を走行させることができる。内障子(2)が窓枠(1c)と離れた瞬間、揺動片(29)も係止部材(39)から離脱し、コイルスプリング(35)の復元力によって摺動部材(27)は揺動片(29)の上端部(48)がスライドバー(22c)の開口部(38)の上縁(49)に当接するまで上昇し、第11図に示すように固定部材(36)、コイルスプリング(35)、摺動部材(27)、揺動片(29)の関係位置は内障子(2)の閉鎖、施錠前の状態に完全に復元するものである。

(考案の効果)

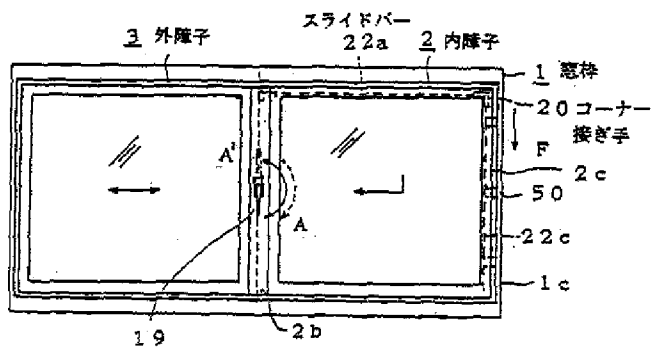
以上のとおり、この考案はこの種の引違い窓のように内障子を平行移動により閉鎖位置に移動するものではなく、一人で容易に操作でき、しかも、内障子の大小に関係なく確実に内障子を閉鎖することができるものであり、その解放も同様容易にできるという優れた効果をもつものである。

【図面の簡単な説明】

第1図はこの考案の引違い窓が閉鎖、施錠状態のときの内観正面図、第2図はその横断面、第3図は内障子が閉鎖状態に移る前の内観正面図、第4図はその横断面図、第5図は内障子の縦断面図、第6図はこの考案の締め装置関係の斜視図で、第6a図は施錠装置関係、第6b図は障子框内に組込まれる揺動片関係の斜視図及びその分解斜視図、第7図は第2図の詳細横断面図、第8図は同じく第4図の横断面図、第9～第10図は締め装置関係を示す横断面図、第11～16図は締め装置と施錠装置の連動して障子開放状態から施錠、解錠等一連の動きを示す一部切欠き縦断面図、第17、18図は従来の窓の障子の開放状態から閉鎖状態に移動する動きを示す横断面図である。

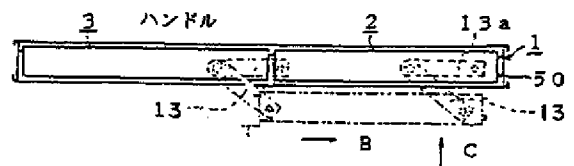
- 1 ……窓枠、2 ……内障子
- 3 ……外障子
- 19 ……施錠ハンドル
- 22 ……スライドバー
- 23 ……ローラー部材
- 25 ……受金、27 ……摺動部材
- 29 ……揺動片、32 ……屈曲部
- 36 ……固定部材、39 ……係止部材

【第1図】

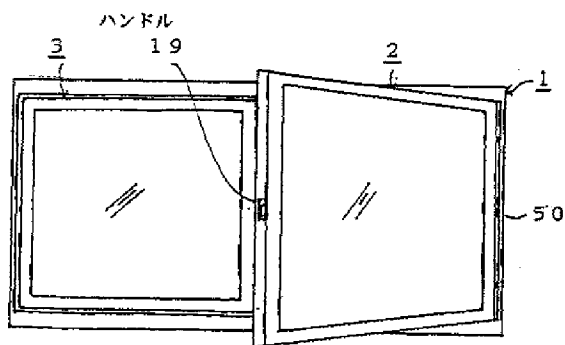


【第3図】

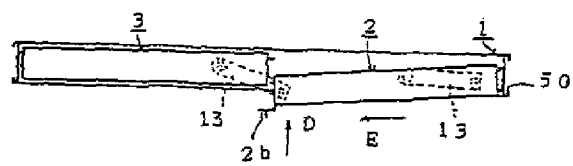
【第2図】



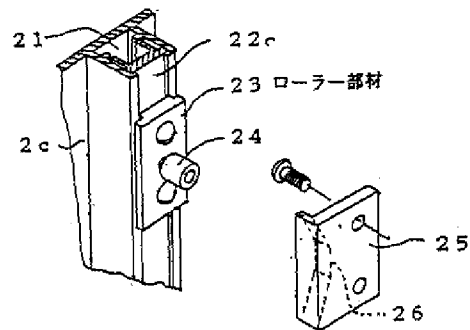
【第4図】



【第5図】

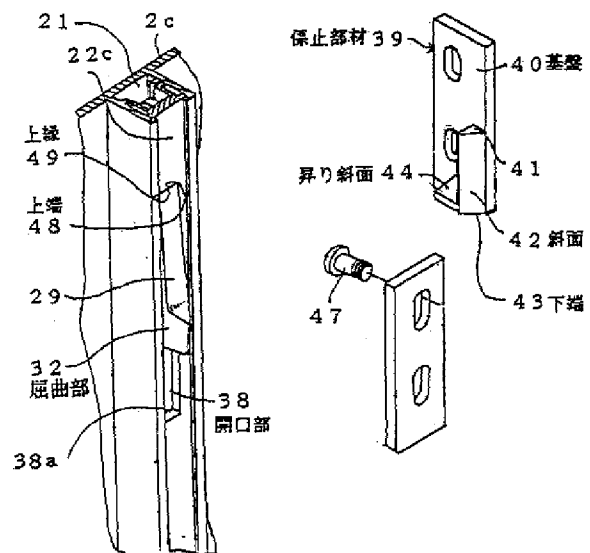
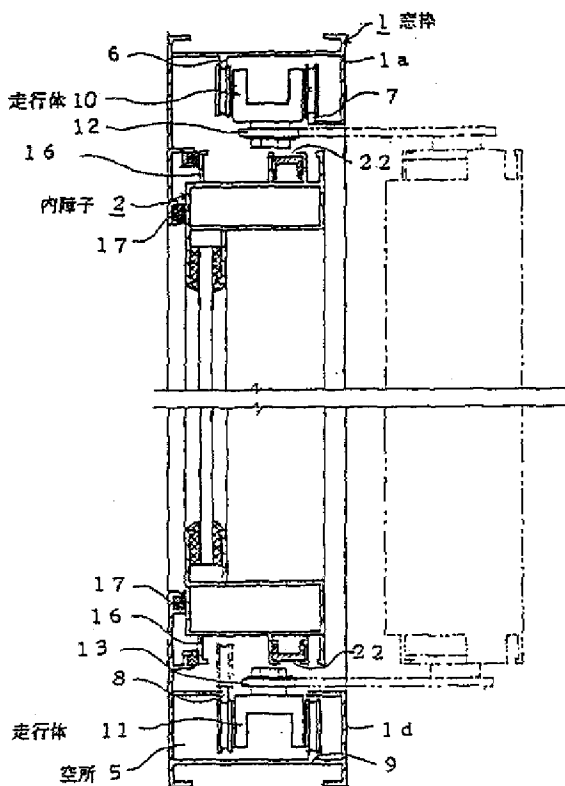


【第6a図】

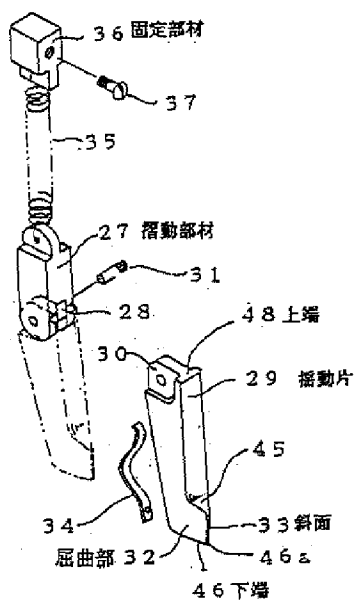


【第6b図】

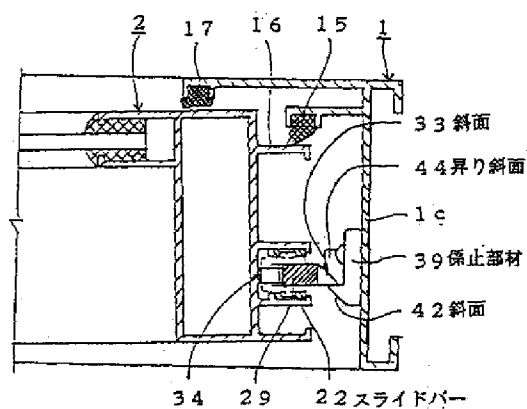
【第6d図】



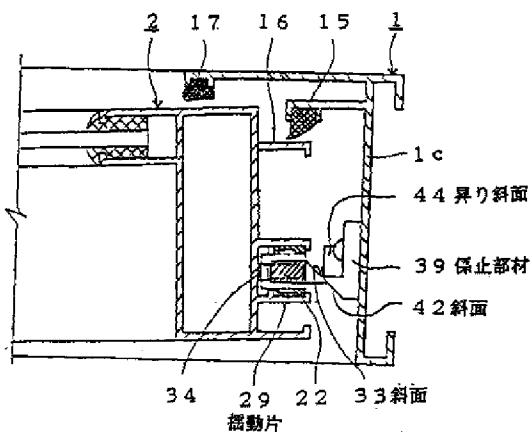
【第6c図】



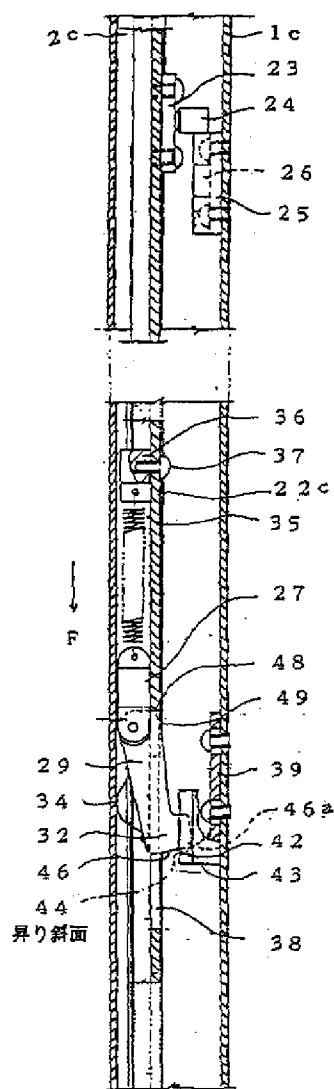
【第10図】



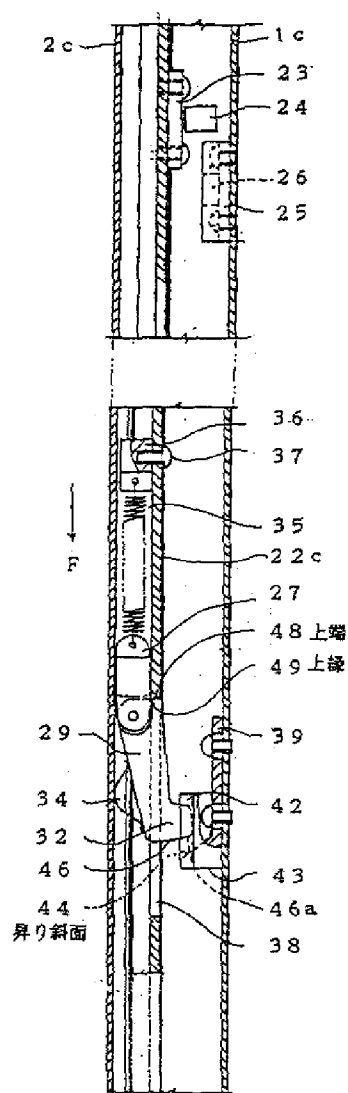
【第9図】



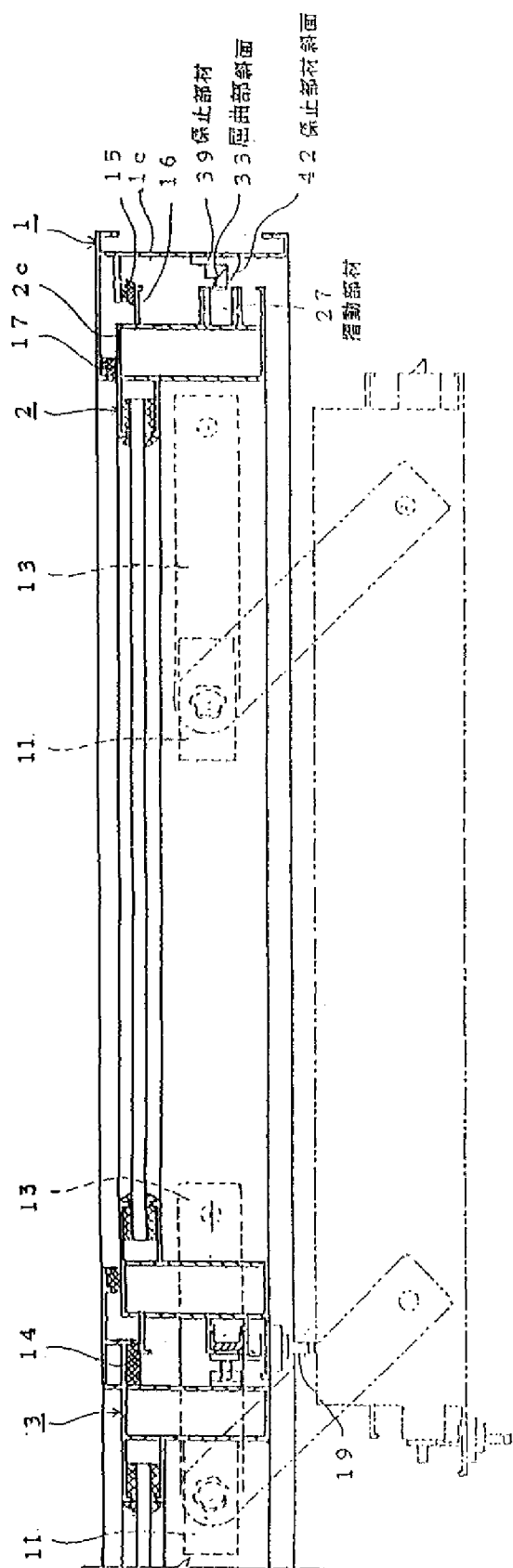
【第12図】



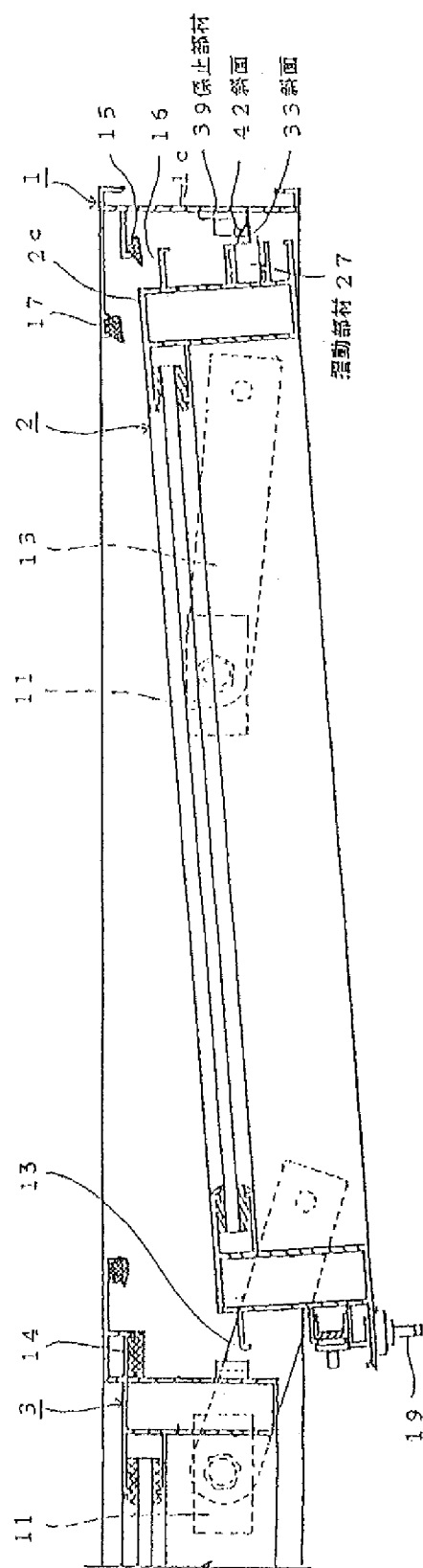
【第11図】



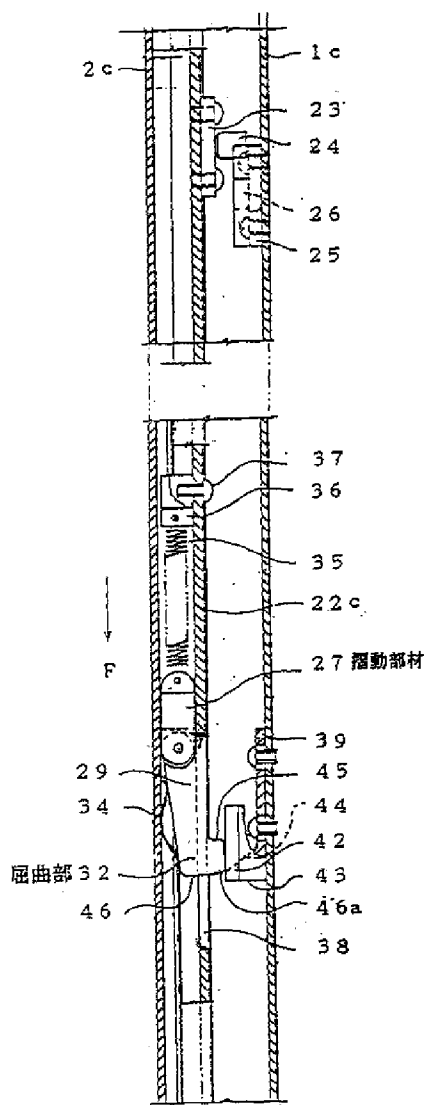
【第7図】



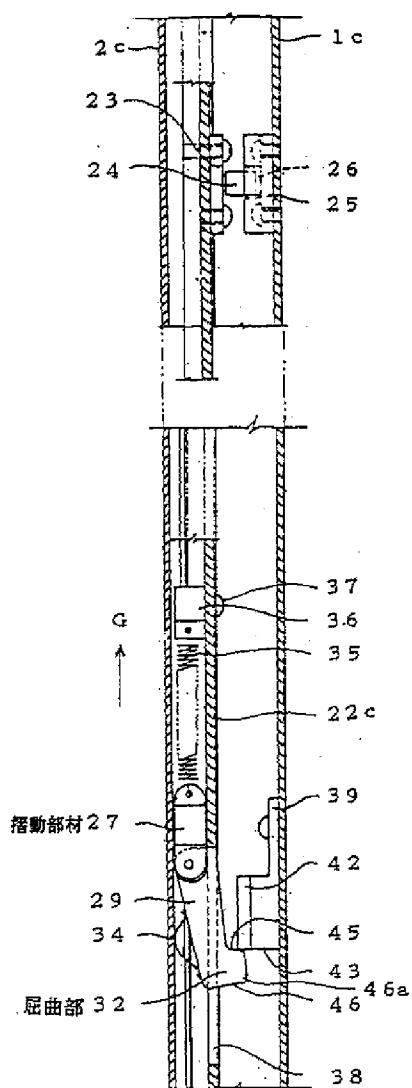
【第8図】



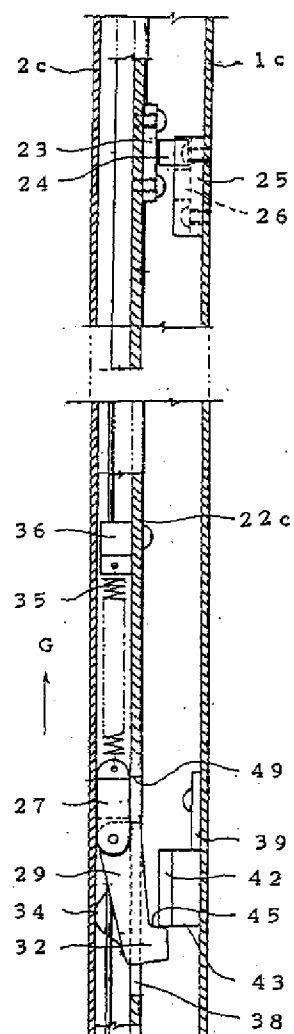
【第13図】



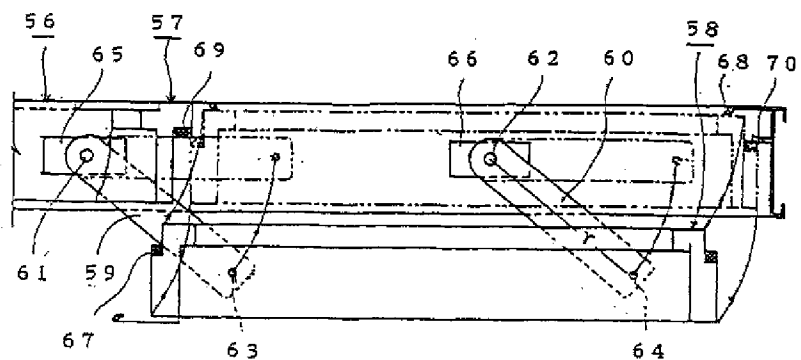
【第14図】



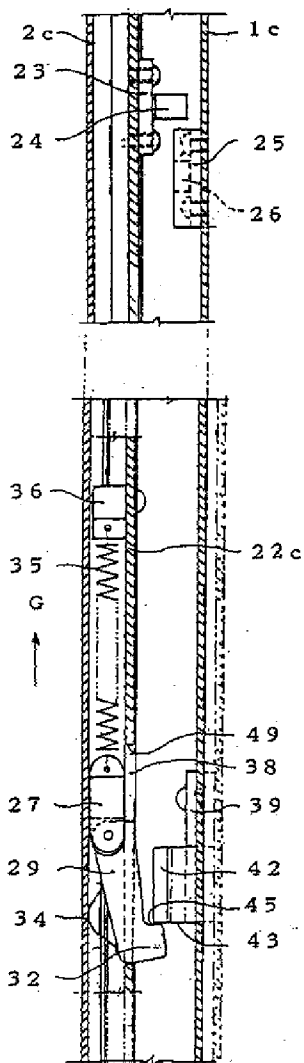
【第15図】



【第17図】



【第16図】



【第18図】

